

## Bab 5 Penutup

### 5.1 Kesimpulan

1. Dari hasil pengujian sistem dengan metode Agglomerative Hierarchical Clustering didapatkan hasil yang bagus, yaitu 100%. Hal ini dapat membuktikan bahwa pengambilan data yang dilakukan dan klasifikasi klaster dengan metode ini dikatakan berhasil.
2. Dalam pengujian pengendalian kursi roda pada lintasan secara umum dikatakan lancar, hanya beberapa responden yang menilai cukup lancar. Permasalahan yang dihadapi ini disebabkan karena jalur atau lintasan yang dilalui tidak rata, maksudnya lintasan tersebut sedikit miring sehingga menyebabkan kursi roda sedikit mengalami kesusahan berjalan lurus.
3. Untuk kenyamanan pengguna secara umum responden merasa nyaman memakai alat, ada responden yang menilai cukup nyaman dikarenakan untuk beberapa responden yang memiliki pergelangan tangan yang kecil, ukuran alat dinilai cukup besar sehingga jika terlalu lama memakai menyebabkan sedikit kebas.
4. Untuk tingkat akurasi pembacaan arah pergerakan yang sesuai dengan pembengkokan pergelangan tangan, ada terdapat kesalahan saat pembacaan arah kiri, hal ini disebabkan beberapa responden kurang memutar tangan (*roll*) saat berkelok sehingga sensor gyroscope tidak membaca perubahan derajat dengan baik sehingga terjadi delay setelah membengkokkan tangan.
5. Secara umum sistem pengendali kursi roda menggunakan flex sensor ini dinilai berhasil walaupun terdapat sedikit masalah disebabkan keadaan lintasan ataupun pengoperasian alat yang kurang tepat.

## 5.2 Saran

1. Untuk pengujian kursi roda kedepannya dengan menggunakan sistem kendali yang sama diharapkan diujikan pada lintasan yang datar atau tidak miring sehingga dapat dilihat dengan baik performansi kursi roda tersebut.
2. Sebaiknya untuk ukuran dan bentuk alat diperkecil dan diperbaiki lagi agar penggunaan lebih nyaman bagi pengguna.
3. Untuk pengembangan lebih lanjut dengan sistem pengendalian yang sama hendaknya dikembangkan peletakan gyroscope yang lebih baik agar pembacaan lebih tepat.

